

BUNDESREPUBLIK DEUTSCHLAND



BECKER Q80085
Method for Monitoring an Automation Unit
Filed: March 26, 2004
SUGHRUE MION 202-293-7060
1 of 1

Prioritätsbescheinigung über die Einreichung einer Patentanmeldung

Aktenzeichen: 101 47 490.3

Anmeldetag: 26. September 2001

Anmelder/Inhaber: Siemens Aktiengesellschaft, 80333 München/DE

Bezeichnung: Verfahren zum Überwachen einer Automatisierungsanlage

IPC: G 05 B 23/02

Die angehefteten Stücke sind eine richtige und genaue Wiedergabe der ursprünglichen Unterlagen dieser Patentanmeldung.

München, den 26. Februar 2004
Deutsches Patent- und Markenamt
Der Präsident
Im Auftrag

Klostertmeyer

Beschreibung

Verfahren zum Überwachen einer Automatisierungsanlage

5 Die Erfinung betrifft ein Verfahren zum Überwachen einer Automatisierungsanlage mit einem Steuergerät und mehreren Endgeräten. Insbesondere betrifft die Erfinung das sichere Erkennen mehrerer Signalwechsel in einem Meldetelegramm zwischen Endgerät und Steuergerät in einer Automatisierungs-
10 anlage nach dem Oberbegriff von Anspruch 1.

 In Automatisierungsanlagen mit mehreren Endgeräten (auch Automatisierungsgeräte genannt) und Steuergeräten (auch Bedien- und Beobachtungsstationen oder "Operator Station" genannt) werden Ereignisse auf Binärsignale abgebildet. Signaländerungen (pegelgetriggerte Änderungen) werden von den Endgeräten erfasst und mittels Meldetelegramm an ein oder mehrere Steuergeräte gemeldet, wo der gemeldete Signalpegel angezeigt und weiterverarbeitet wird.

20  Beim Stand der Technik kann eine zweite Meldung, beispielsweise mit dem Inhalt, dass sich das Signal zwischenzeitlich erneut geändert hat, erst dann wieder gesendet werden, wenn das Steuergerät dem Endgerät den Empfang der ersten Meldung bestätigt hat. Diese Bestätigung erfolgt mit einer Quittierungsnachricht.

Wird in einem Meldetelegramm ein einzelnes Signal gemeldet, so werden beim Stand der Technik die letzten beiden Signal-
30 wechsel erkannt. Die Rahmenbedingungen hierzu sind: a) im Meldetelegramm ist eine Zusatzinformation "Overflow" vorgesehen, die anzeigt, dass ein oder mehrere Signalwechsel nicht gemeldet werden konnten; b) eine Meldung wurde mit dem gleichen Signalzustand wie das zuletzt gemeldete und in dem
35 Steuergerät gespeicherte Signal empfangen.

Um die Leistungsfähigkeit des Meldeprotokolls zu steigern und um Systemressourcen effektiver zu nutzen, werden Melde-telegramme eingesetzt, die mehr als ein Signal enthalten, nämlich beispielsweise acht Signale. Die Zusatzinformation in
5 Form des "Overflow-Flags" im Meldetelegramm und die Tatsache, dass ein Meldetelegramm empfangen wurde, stellt bei mehreren Signalen eine 1:n-Beziehung dar. Eine Zuordnung der Zusatz-information in dem "Overflow-Flag" sowie des Ereignisses
10 "Empfang eines Meldetelegramms" zu einem einzelnen der mehreren Signale ist nicht mehr möglich. Damit ist sie für die allgemein gültige Signalverfolgung unbrauchbar. Die zur Ver-fügung stehende Information im Meldetelegramm reduziert sich
15 vielmehr auf den jeweiligen Signalzustand, ein zwischenzeit-licher Wechsel vom ursprünglichen in einen zweiten Zustand und wieder zurück wird nicht erkannt.

Aufgabe der vorliegenden Erfindung ist es, ein Verfahren anzugeben, mit dem wenigstens einige der vorangegangenen Zustandswechsel auch nachträglich noch rekonstruiert werden
20 können.

Diese Aufgabe wird gelöst durch ein Verfahren nach An-spruch 1. Bevorzugte Ausführungsformen der Erfindung sind Gegenstand der Unteransprüche.

Erfindungsgemäß wird das Meldetelegramm erweitert, um dem Steuergerät gegebenenfalls mitzuteilen, dass über die aus dem Meldetelegramm ablesbaren Übergänge hinaus ein weiterer Über-gang stattgefunden hat. Dazu werden eine oder zwei weitere
30 Binärinformationen je Signal vorgesehen. Wenn das Melde-telegramm darüber hinaus den aktuellen Zustand des Endgeräts überträgt, so kann aus dem Vergleich des vorangehenden mit dem aktuellen Zustand des Endgeräts auf weitere Übergänge geschlossen werden bzw. eine Plausibilitätsprüfung der durch
35 das Meldetelegramm übermittelten Information durchgeführt werden.

Das erfindungsgemäße Verfahren zum Überwachen einer Automatisierungsanlage, die wenigstens ein Endgerät, das wenigstens zwei Zustandswerte annehmen kann und das ein Meldetelegramm ausgibt, das von den wenigstens zwei Zustandswerten abhängt,
5 und ein Steuergerät, das das Meldetelegramm von dem wenigstens einen Endgerät einliest, umfasst, wobei das wenigstens eine Endgerät ein weiteres Meldetelegramm erst ausgibt, nachdem es ein Quittierungssignal von dem Steuergerät empfangen hat, ist dadurch gekennzeichnet, dass das Meldetelegramm
10 wenigstens eine erste Übergangskomponente, die einen Übergang von einem ersten Zustandswert zu einem zweiten Zustandswert der wenigstens zwei Zustandswerte anzeigt, und wenigstens eine zweite Übergangskomponente, die einen Übergang von dem zweiten Zustandswert zu dem ersten Zustandswert der wenigstens zwei Zustandswerte anzeigt, enthält.
15

Vorzugsweise weist das Meldetelegramm wenigstens eine Zustandskomponente auf, die einen momentanen der wenigstens zwei Zustandswerte des Endgerätes anzeigt, vergleicht das
20 Steuergerät den momentanen Zustandswert des Endgerätes mit einem vorangehenden Zustandswert des gleichen Endgeräts und werden in Abhängigkeit von dem Vergleichsergebnis und der ersten und/oder zweiten Übergangskomponente Zustandsübergänge des jeweiligen Endgeräts vor Erreichen des momentanen Zustandswertes ermittelt.

Bei einer weiteren bevorzugten Ausführungsform der Erfindung ist zu einer Begleitwertinformation in dem Meldetelegramm wenigstens eine Begleitwertinformationskomponente vorgesehen,
30 die eine Zuordnung wenigstens einer der Übergangskomponenten und der Begleitwertinformation herstellt.

Dabei sind vorzugsweise alle Komponenten des wenigstens einen Meldetelegramms binär dargestellt.

35

Ein Vorteil der Erfindung besteht darin, dass das Steuergerät anhand des empfangenen Signalzustandes S1 und der Ereignis-

information E01 und E10 den Signalverlauf der letzten beiden Signalwechsel nachbilden kann.

Weitere Merkmale und Vorteile der Erfindung ergeben sich aus
5 der folgenden Beschreibung eines bevorzugten Ausführungs-
beispiels, bei der Bezug auf die beigefügten Zeichnungen
genommen wird.

Figur 1 zeigt die Abfolge von Zustandsänderung und der dazu-
10 gehörigen Darstellung bei einem Zustandsübergang
nach dem Stand der Technik.

Figur 2 zeigt die Abfolge von Zustandsänderung und der dazu-
gehörigen Darstellung bei mehreren Zustandsübergängen
15 nach dem Stand der Technik.

Figur 3 zeigt die Abfolge von Zustandsänderung und der dazu-
gehörigen Darstellung bei mehreren Meldetelegrammen
und mehreren Zustandsübergängen nach dem Stand der
20 Technik.

Figur 4 zeigt die Abfolge von Zustandsänderung und der dazu-
gehörigen Darstellung bei mehreren Meldetelegrammen
und mehreren Zustandsübergängen gemäß der Erfindung.
25

In Figur 1 ist eine Automatisierungsanlage mit zwei End-
geräten 1 und 2 sowie einem Steuergerät 3 gezeigt. Das
Steuergerät umfasst eine Eingabetastatur 4 und einen Bild-
schirm zum Anzeigen von Signalen und Zustandsangaben der mit
30 ihm verbundenen Endgeräte 1, 2 und je nach Umfang der Auto-
matisierungsanlage weiterer, nicht dargestellter Endgeräte.

Jedes der Endgeräte 1 und 2, die in der Regel spezielle Auf-
gaben in der Automatisierungsanlage erfüllen, kann wenigstens
35 zwei unterschiedliche Zustandswerte annehmen. Diese Zustands-
werte werden als Zustandsangabe oder als Mitteilung eines
Übergangs zwischen Zustandswerten dem Steuergerät 3 mit-

geteilt, wobei die Kommunikation zwischen Endgerät 1 bzw. 2 und Steuergerät 3 in den Figuren als Doppelpfeil angedeutet ist. Das Steuergerät 3 liest die unterschiedlichen, asynchronen Meldungen der einzelnen Endgeräte ein, so dass das Personal zur Überwachung der Anlage einen Überblick über den Gesamtzustand der Anlage hat und gegebenenfalls über das Steuergerät 3 regulierend eingreifen kann. (Hier und im Folgenden wird unter "Einlesen" das Erkennen, Erfassen und Bearbeiten von Meldungen der Endgeräte im Steuergerät verstanden, ohne dass diese Meldungen erst beim jeweiligen Endgerät abgerufen werden müssen, was jedoch ebenfalls möglich ist.)

Dabei soll das Steuergerät immer den aktuellen Zustand des Endgeräts - zeitverzögert - anzeigen und außerdem zumindest den letzten Übergangszyklus des Endgeräts ("0" -> "1"; "1" -> "0" oder "1" -> "0"; "0" -> "1") erkennen. In bestimmten Anwendungsfällen fällt dem zweiten Aspekt eine besondere Bedeutung zu: Bei Zustandsmeldungen (so genannten "Events") ist es wichtig festzustellen, ob ein Ereignis stattgefunden hat oder nicht, z. B. ob eine Klappe in der Anlage geöffnet und wieder geschlossen wurde. Wie oft dies geschieht, ist von untergeordneter Bedeutung und wird, falls notwendig, im Endgerät ermittelt und steht dann als Zusatzinformation zur Verfügung.

In dem rechten Teil der Figur 1 ist die Abfolge mehrerer Zustandsänderungen des Endgerätes 1, der Inhalt von zwischen dem Endgerät 1 und dem Steuergerät 3 ausgetauschten Meldungen und die dazugehörige Darstellung in dem Steuergerät 3 nach dem Stand der Technik gezeigt.

Zu einem Zeitpunkt t_0 befindet sich das Endgerät in einem logischen Zustand, der mit "0" bezeichnet ist. Dieser Zustandswert kann beispielsweise bei der Inbetriebnahme der Automatisierungsanlage vorliegen oder er kann zu einem späteren Zeitpunkt erreicht worden sein. Im ersten Fall ist dem

Steuergerät 3 der Zustandswert des Endgerätes 1 nicht unmittelbar bekannt, und der ursprüngliche Zustandswert wird erst durch Mitteilung einer Zustandsänderung des Endgerätes 1 an das Steuergerät 3 erkannt.

5

Zu einem Zeitpunkt t_1 erfolgt ein Übergang des Endgerätes 1 von einem logischen Zustandswert "0" auf einen logischen Zustandswert "1". Dieser Übergang löst die Ausgabe eines Meldetelegramms durch das Endgerät 1 aus. Das Meldetelegramm umfasst eine Zustandskomponente S_1 , die ein identisches Abbild des Zustandswertes des Endgerätes 1 ist. (Dabei wird hier der Einfachheit halber ein System angenommen, bei dem ein Signal nur zwei Zustandswerte annehmen kann, darauf ist die Erfindung jedoch nicht beschränkt und die Zustandskomponente S_1 kann allgemein mehrere Zustandswerte annehmen.) Das Meldetelegramm wird von dem Steuergerät 3 eingelesen. Das Einlesen erfolgt über eine bestimmte Zeitdauer, es ist durch einen schrägen Pfeil von einem unteren auf einen oberen Pegel in der Figur 1 angedeutet. Neben dem Pfeil ist der Inhalt des Meldetelegramms angegeben, das in diesem Fall nur aus der Zustandskomponente S_1 besteht, deren Inhalt "1" ist, d. h. der neue Zustandswert ist, den das Endgerät 3 jetzt eingenommen hat. Beendet ist das Einlesen zu einem Zeitpunkt nach t_1 .

25

Wenn das Einlesen des Meldetelegramms durch das Steuergerät 3 beendet ist, wird in dem Steuergerät 3 ein Signal D_1 , das einer Darstellung des Zustandswertes S_1 des Endgerätes 1 entspricht, von einem logischen Zustandswert "0" auf einen logischen Zustandswert "1" gesetzt. (Hier wird der Einfachheit halber vorausgesetzt, dass ein Zustandswertübergang des Endgerätes in einer Richtung einem Übergang des Signals D_1 in derselben Richtung entspricht. Dies ist jedoch keine Voraussetzung für die Umsetzung der Erfindung und dem Fachmann ist klar, dass die Beziehung zwischen Zustand S_1 und Darstellungssignal D_1 auch komplementär gewählt werden kann.)

Nach der vollständigen Übertragung des Meldetelegramms von dem Endgerät 1 an das Steuergerät 3 folgen weitere Verarbeitungsschritte in dem Steuergerät 3. Die Dauer der Verarbeitungsschritte ist durch den waagerechten Pfeil auf dem oberen
5 Pegel angedeutet. Erst nach Abschluss der Verarbeitungsschritte setzt das Steuergerät 3 ein Quittierungssignal an das Absenderendgerät 1 ab, mit dem es dem Endgerät 1 mitteilt, dass das Meldetelegramm des Endgerätes 1 von dem Steuergerät 3 erfolgreich eingelesen worden ist. Auch die
10 Übertragung des Quittierungssignals hat eine bestimmte Zeitdauer, die durch einen schrägen Pfeil Q vom oberen Pegel auf den unteren Pegel dargestellt ist. Der nachfolgende Ruhezustand der Kommunikation zwischen Endgerät 1 und Steuergerät 3 ist durch einen waagerechten Pfeil auf dem unteren Pegel
15 angedeutet. In dieser Zeit verarbeitet das Endgerät 1 die Mitteilung des Steuergerätes 3. Erst danach kann das Endgerät 1 eine Mitteilung an das Steuergerät 3 absetzen, dass ein weiterer Übergang stattgefunden hat. Ein solcher Übergang hat in dem dargestellten Beispiel zum Zeitpunkt t2 stattgefunden,
20 kurz nach Absetzen der ersten Mitteilung von dem Endgerät 1 an das Steuergerät 3. Während des Übergangs zum Zeitpunkt t2 fand die Kommunikation zwischen dem Endgerät 1 und dem Steuergerät 3 und die Verarbeitung in dem Endgerät 1 bzw. in dem Steuergerät 3 statt. Der zweite Zustandswertübergang von der logischen "1" auf die logische "0" wurde daher von dem Endgerät 1 zwischengespeichert und wird erst jetzt an das Steuergerät 3 abgesetzt. Das Darstellungssignal D1 wird auf "0" gesetzt, und in diesem Fall entgeht dem Steuergerät 3 kein Übergang.

30

In Figur 2 ist ein erweitertes Meldetelegramm gezeigt, das die Kommunikation zwischen dem Endgerät 1 und dem Steuergerät 3 bei höherer Rate von Zustandswertänderungen des Endgerätes 1 ermöglicht. Wenn sich Signale sehr schnell ändern, kann es zu einer sehr hohen Meldelast kommen. Dadurch wird die Automatisierungsanlage belastet und die Kommunikationsfähigkeit der Anlage erheblich eingeschränkt. Um dies zu verhindern,

- wird ein im Stand der Technik als "Quittierungsgtriggertes Melden" (QTM) bezeichnetes Verfahren eingeführt, mit dem Meldungen interaktiv beeinflusst werden. Eine Meldung wird vom Endgerät nur dann gemeldet, wenn dieses Signal von dem Steuerungsgerät mittels Telegramm freigeschaltet wurde. Ist ein Signal im Endgerät freigeschaltet, meldet das Endgerät einen Signalwechsel und löscht die Freischaltung im Endgerät. Weitere Signalwechsel können wegen der gelöschten Freischaltung nicht mehr gemeldet werden. Geht ein Signalwechsel verloren, kann dieses Signal nicht mehr freigeschaltet werden. Um diese Selbstblockade ("Deadlock") auszuschalten, ist es zwingend notwendig, dass wenigstens die beiden letzten Signalwechsel erkannt werden.
- Dazu wird bei dem Verfahren nach Figur 2 eine weitere Komponente in das Meldetelegramm mit aufgenommen, die mit OV ("Overflow") bezeichnet ist. Zusätzlich zu den in Figur 1 gezeigten Übergängen des Endgeräts 1 von "0" auf "1" bei t_1 und von "1" auf "0" bei t_2 findet ein weiterer Übergang von "0" auf "1" bei t_3 statt. Der Übergang von "1" auf "0" bei t_2 kann aus den oben genannten Gründen nicht sofort von dem Endgerät 1 an das Steuergerät 3 gemeldet werden und ginge damit verloren, da zu dem Zeitpunkt, zu dem das Endgerät 1 eine weitere Meldung an das Steuergerät 3 absetzen kann, sein Zustandswert - wieder - "1" ist. Der Zustandswert "1" des Endgeräts 1 entspricht damit dem zuletzt gemeldeten, und das Steuergerät 3 würde einen - bereits abgeschlossenen - Zustandswertübergang des Endgeräts 1 nicht erkennen. Um aber auch den bereits abgeschlossenen Übergang zu dokumentieren, wird beim nächsten Meldetelegramm die Komponente OV auf "1" gesetzt, was dem Steuergerät 3 anzeigt, dass außer den mitgeteilten Übergängen auch noch ein "verborgener" Übergang stattgefunden hat. Bei Empfang des zweiten Meldetelegramms, das den Übergang von "1" auf "0" des Endgeräts 1 mitteilt, wird daher das Darstellungssignal von "1" auf "0" gesetzt. Da aber außerdem die Komponente OV des Meldetelegramms auf "1" gesetzt ist, wird das Darstellungssignal D1 sofort wieder auf

"1" gesetzt, um dem "verborgenen" Übergang Rechnung zu tragen. Das resultierende Darstellungssignal D1 ist in Figur 2 oben rechts gezeigt.

- 5 Diese Information reicht, wie in Figur 3 gezeigt ist, nicht aus, wenn das Endgerät 1 mehrere unabhängige Zustände annehmen kann und daher dem Steuergerät 3 mehr als eine Zustandskomponente gemeldet werden müssen. In Figur 3 ist ein Beispiel mit einer Zustandskomponente S1 und einer Zustands-
10 komponente S2 des Meldetelegramms gezeigt.

Bei dem Beispiel in Figur 3 erfolgt die gleiche Folge von Zustandswertübergängen der Zustandskomponente S1 wie in Figur 2, d. h. ein erster Zustandswertübergang von "0" nach 15 "1" bei t1, ein zweiter Zustandswertübergang von "1" nach "0" bei t2 und ein dritter Zustandswertübergang von "0" nach "1" bei t4. Außerdem erfolgt ein Zustandswertübergang einer zweiten Zustandskomponente S2 von "0" nach "1" bei t3 zwischen t2 und t4. Das erste Meldetelegramm, das bei t1 von dem Endgerät 20 1 an das Steuergerät 3 abgesetzt wird, enthält daher als Werte für die Komponenten S1 und S2 "1" bzw. "0". Das zweite Meldetelegramm, das nach t4 von dem Endgerät 1 an das Steuer-
gerät 3 abgesetzt wird, enthält als Werte für die Komponenten S1 und S2 "1" und "1", da zu diesem Zeitpunkt sowohl S1 als auch S2 den Wert "1" angenommen haben. Der "verborgene" Über-
gang von S1 bei t2 und t4 geht dem System damit verloren.
Dies würde sich auch mit einer zusätzlichen Komponente OV des Meldetelegramms nicht ändern, da das System diese Komponente OV nicht mehr eindeutig einem der Zustandswerte S1 und S2 zu-
ordnen könnte.

- 25 In Figur 4 ist eine Ausführungsform zum sicheren Erkennen von Zustandswertübergängen bei mehreren möglichen Zuständen des Endgeräts bei QTM-Verfahren durch Erweiterung des Melde-
telegramms gezeigt. Unter der Bedingung, dass das Steuergerät den Meldezustand gespeichert hat, ist prinzipiell eine weitere Binärinformation für jedes gemeldete Signal notwendig. Be-

sitzt das Steuergerät den Meldezustand nicht bzw. ist diese Information schwer zu ermitteln, z. B. in der Anlaufsituation des Steuergeräts, sind neben der jeweiligen Zustandskomponente mindestens zwei weitere Binärinformationen für jede Zu-
5 standskomponente notwendig. Mit anderen Worten, das Melde-
telegramm enthält wenigstens eine erste Übergangskomponente E01, die einen Übergang von einem ersten Zustandswert zu
einem zweiten Zustandswert anzeigt, und eine zweite Über-
gangskomponente E10, die einen Übergang von dem zweiten Zu-
10 standswert zu dem ersten Zustandswert anzeigt.

In Figur 4 werden jedem Signal die zusätzlichen Binärinforma-
tionen E01 (Zustandswert wechselt von "0" nach "1") und E10
(Zustandswert wechselt von "1" nach "0") zugeordnet. Erfolgt
15 ein Zustandswertübergang, wird dies in dem entsprechenden
Ereignisbit E01 oder E10 festgehalten. (Die Komponenten S1,
E01, E10, S2, ... sind rechts unten in der Figur aufgelistet.) Nach Versenden der Meldung nach dem Zeitpunkt t1 werden
diese Ereignisinformationen gelöscht. Die darauf folgenden
20 Ereignisse bei t2 und danach werden gesammelt und mit Ein-
treffen des Quittierungssignals Q an das Steuergerät gemel-
det. Das Steuergerät kann anhand des empfangenen Signal-
zustandes S1 und der Ereignisinformation E01 und E10 den
Signalverlauf der letzten beiden Signalwechsel nachbilden.

Finden auch nach t4 noch weitere Zustandswertübergänge statt,
ohne dass eine Meldung versendet werden kann, bleiben die
Ereignisinformationen E01 und E10 unverändert (die Ereignisse
E01 und E10 haben stattgefunden); lediglich die Zustands-
30 komponente S1 nimmt den aktuellen Signalzustand an.

In Figur 4 befinden sich daher zum Zeitpunkt t0 die Komponen-
ten S1, E01 und E10 des ersten Zustands alle auf "0", ebenso
wie die Komponenten S2, E01 und E10 des zweiten Zustands des
35 Endgeräts 1. Zum Zeitpunkt t1 ändert sich der Zustandswert
von S1 von "0" auf "1", so dass S1 und E01 jeweils den Wert
"1" annehmen, alle anderen Variablen behalten den Wert "0"

bei. Unmittelbar nach dem Übergang wird der Wert von E01 wieder auf "0" zurückgesetzt, da der Übergang bereits mit dem letzten Meldetelegramm gemeldet worden ist, so dass die Komponenten S1, E01 und E10 den Wert "1", "0" und "0" annehmen.

5

Zum Zeitpunkt t2 erfolgt der Übergang von S1 von "1" auf "0". Die Werte von S1, E01 und E10 sind folglich "0", "0" und "1". Da dieser Übergang nicht sofort durch das Endgerät 1 an das Steuergerät 3 gemeldet werden kann, bleiben diese Werte bis 10 zu dem Zeitpunkt t4 aufrechterhalten. Bei t4 erfolgt ein weiterer Übergang von S1 von "0" auf "1". Der vorige Übergang von S1 konnte jedoch noch immer nicht gemeldet werden, so dass der Wert von S1, E01 und E10 jetzt "1", "1" und "1" ist. Diese Werte bleiben bestehen bis zum nächsten Meldetelegramm, 15 das in dem gezeigten Beispiel bei t5 an das Steuergerät abgesetzt wird. Die Werte in dem Meldetelegramm bei t5 zeigen dem Steuergerät 3 sowohl an, dass der aktuelle Zustandswert S1 "1" ist, als auch dass seit dem letzten Meldetelegramm zwei Übergänge stattgefunden haben. Damit kann das Darstellungssignal D1 zu dem ersten Zustand des Endgerätes 1, wie in Figur 4 oben rechts dargestellt, den Verlauf der Übergänge (qualitativ) rekonstruieren, nämlich durch die Übergänge "0" auf "1", "1" auf "0" und "0" auf "1". Dies entspricht den Übergängen von S1. Bei t5 werden die Übergangskomponenten E01 20 und E10 zu S1 auf "0" zurückgesetzt.

In der Zwischenzeit hat bei t3 außerdem ein Übergang von S2 von "0" auf "1" stattgefunden. Damit wird S2 auf "1" und E01 ebenfalls auf "1" gesetzt. Diese Werte bleiben bestehen, bis 30 sie in einem Meldetelegramm dem Steuergerät mitgeteilt werden. Dies erfolgt bei dem Zeitpunkt t5. Erst danach werden die Übergangskomponenten E01 und E10 zu S2 auf "0" zurückgesetzt.

35 In Figur 4 sind neben den Übergängen die Werte von S1, S2, E01 zu S1, E10 zu S1, E01 zu S2 und E10 zu S2 zusammen mit den jeweiligen Werten der anderen Komponenten angegeben.

12

Das erfindungsgemäße System lässt sich erweitern, wenn die Zustandskomponente S1 bzw. S2 des Meldetelegramms einen momentanen Zustandswert des Endgerätes 1 anzeigt und das Steuergerät 3 den momentanen Zustandswert des Endgerätes 1 mit einem vorangehenden Zustandswert des gleichen Endgeräts 1 vergleicht. In Abhängigkeit von dem Vergleichsergebnis und der jeweiligen Übergangskomponente E01 bzw. E10 können so Zustandswertübergänge des jeweiligen Endgeräts 1 bzw. 2 vor dem Erreichen des momentanen Zustandswertes ermittelt werden.

10

Bei einigen Meldetelegrammen nach dem Stand der Technik ist eine Begleitinformation vorgesehen, die dem Steuergerät weitere Information mitteilt. Beispielsweise kann in der Begleitinformation eine Zeitangabe enthalten sein, die dem Steuergerät mitteilt, wann der Zustandsübergang bei einem Endgerät erfasst wurde. Bei einer bevorzugten Ausführungsform der Erfindung wird zu einer solchen Begleitwertinformation in dem Meldetelegramm wenigstens eine Begleitwertinformationskomponente mitgeliefert, die die Zuordnung der entsprechenden Übergangskomponenten und der dazugehörigen Begleitwertinformation sicherstellt. Beispielsweise wird die Begleitwertinformationskomponente zu Sn auf "1" gesetzt, wenn sich die Zeitangabe in der Begleitwertinformation auf einen Zustandsübergang von Sn bezieht. Werden zur gleichen Zeit in dem Endgerät auch andere Zustandsübergänge erkannt, so werden entsprechend weitere Begleitwertinformationskomponenten auf "1" gesetzt. Ist der Übergang von Sn der einzige Zustandsübergang, der zu dem Zeitpunkt erkannt wurde, und wird nur eine Zeitinformation von dem Endgerät an das Steuergerät ausgegeben, so wird nur eine Begleitwertinformationskomponente auf "1" gesetzt, alle anderen bleiben auf "0". Abwandlungen der Erweiterung des Meldetelegramms durch Begleitwertinformationskomponenten sind für den Fachmann offensichtlich und werden nicht weiter erläutert.

30

Die Erfindung ist nicht auf die obigen Beispiele beschränkt. So wurde davon ausgegangen, dass alle Komponenten S1, S2, E01



25

35

und E10 des Meldetelegramms binär dargestellt sind. Dies ist jedoch nicht unbedingt notwendig, sondern es können auch einige oder alle Komponenten als Analogwerte vorliegen.

Patentansprüche

1. Verfahren zum Überwachen einer Automatisierungsanlage, die umfasst:

- 5 wenigstens ein Endgerät (1, 2), das wenigstens zwei Zustandswerte annehmen kann und das ein Meldetelegramm ausgibt, das von den wenigstens zwei Zustandswerten abhängt, und ein Steuergerät (3), das das Meldetelegramm von dem wenigstens einen Endgerät (1, 2) einliest,
- 10 wobei das wenigstens eine Endgerät (1, 2) ein weiteres Meldetelegramm erst ausgibt, nachdem es ein Quittierungssignal (Q) von dem Steuergerät (3) empfangen hat, dadurch gekennzeichnet, dass das Meldetelegramm wenigstens eine erste Übergangskomponente (E01), die einen Übergang von einem ersten Zustandswert zu einem zweiten Zustandswert der wenigstens zwei Zustandswerte anzeigt, und wenigstens eine zweite Übergangskomponente (E10), die einen Übergang von dem zweiten Zustandswert zu dem ersten Zustandswert der wenigstens zwei Zustandswerte anzeigt, enthält.

2. Verfahren nach Anspruch 1, bei dem das Meldetelegramm wenigstens eine Zustandskomponente (S1, S2) aufweist, dadurch gekennzeichnet, dass

- 25 die wenigstens eine Zustandskomponente (S1, S2) des Meldetelegramms einen momentanen der wenigstens zwei Zustandswerte des Endgerätes (1, 2) anzeigt, das Steuergerät (3) den momentanen Zustandswert des Endgerätes (1, 2) mit einem vorangehenden Zustandswert des gleichen Endgeräts (1, 2) vergleicht und in Abhängigkeit von dem Vergleichsergebnis und der ersten und/oder zweiten Übergangskomponente (E01, E10) Zustandsübergänge des jeweiligen Endgeräts (1, 2) vor Erreichen des momentanen Zustandswertes ermittelt werden.

35

3. Verfahren nach einem der vorangehenden Ansprüche, bei dem das Meldetelegramm eine Begleitwertinformation aufweist,

15

dadurch gekennzeichnet, dass
das Meldetelegramm wenigstens eine Begleitwertinformations-
komponente aufweist, die eine Zuordnung wenigstens einer der
Übergangskomponenten und der Begleitwertinformation her-
5 stellt.

4. Verfahren nach einem der vorangehenden Ansprüche,
dadurch gekennzeichnet, dass
alle Komponenten (S1, S2, E01, E10) des wenigstens einen
10 Meldetelegramms binär dargestellt sind.

Zusammenfassung

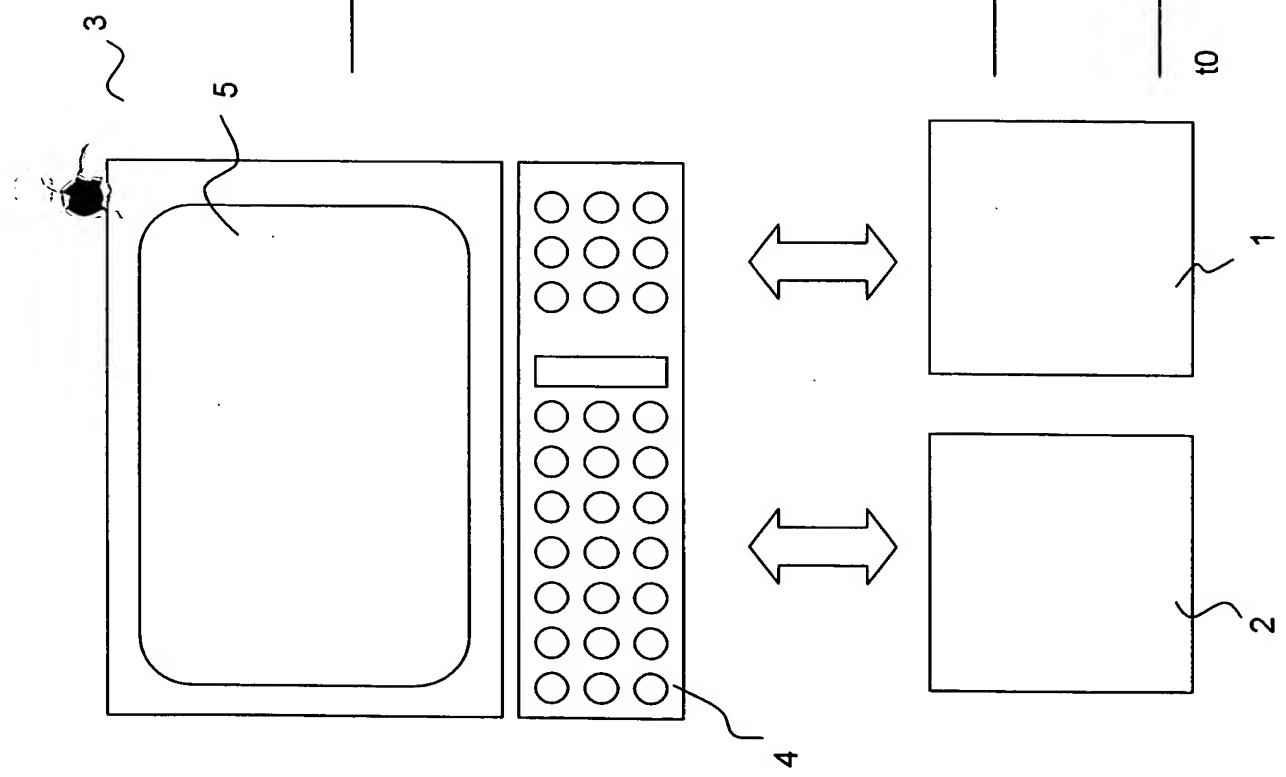
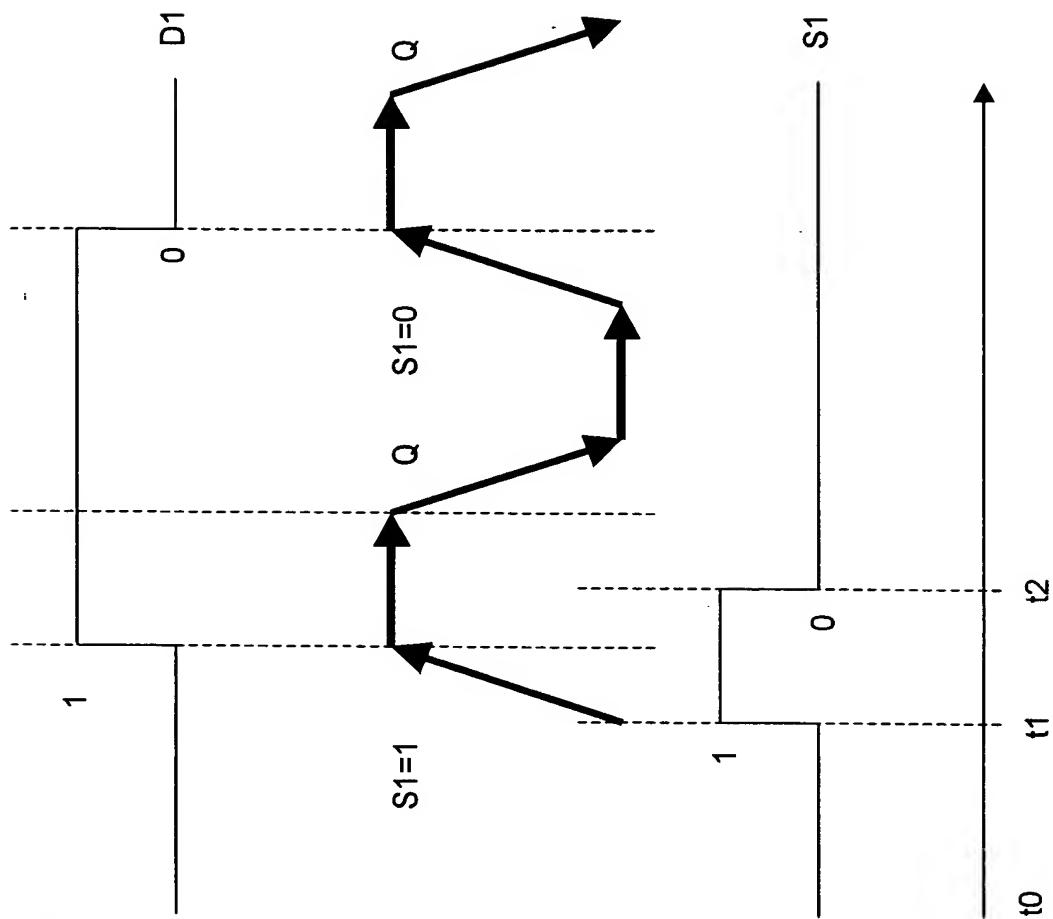
Verfahren zum Überwachen einer Automatisierungsanlage

- 5 Es wird ein Verfahren zum Überwachen einer Automatisierungsanlage mit einem Steuergerät und mehreren Endgeräten vorgeschlagen, wobei das Endgerät wenigstens zwei Zustandswerte annehmen kann. Es sind Maßnahmen vorgesehen, mit denen einige der vorangegangenen Zustandswechsel auch nachträglich noch
10 rekonstruiert werden können.

Figur 4

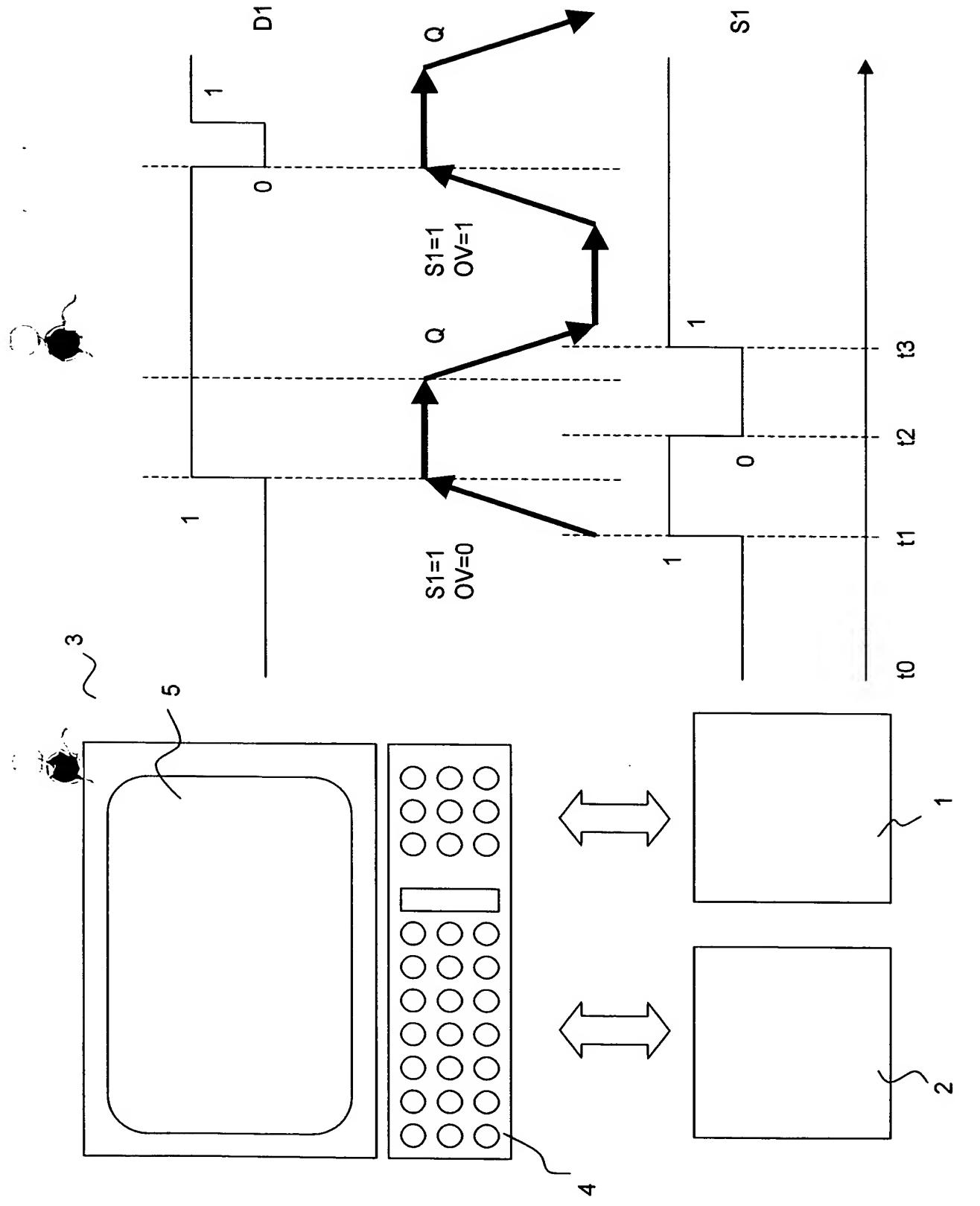
200108296

1/4



200108296

2/4



200108296

3/4

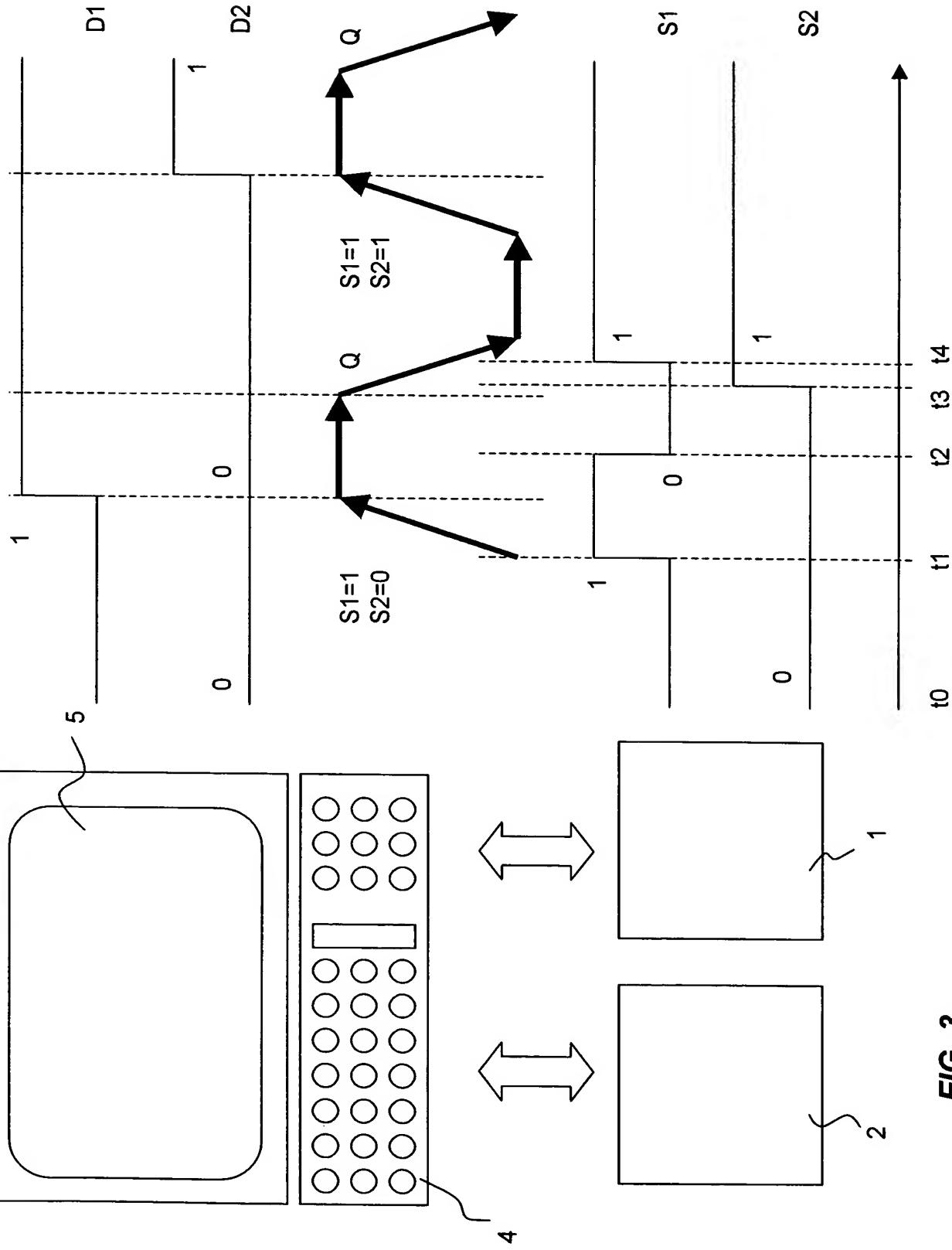


FIG. 3

200108296

4/4

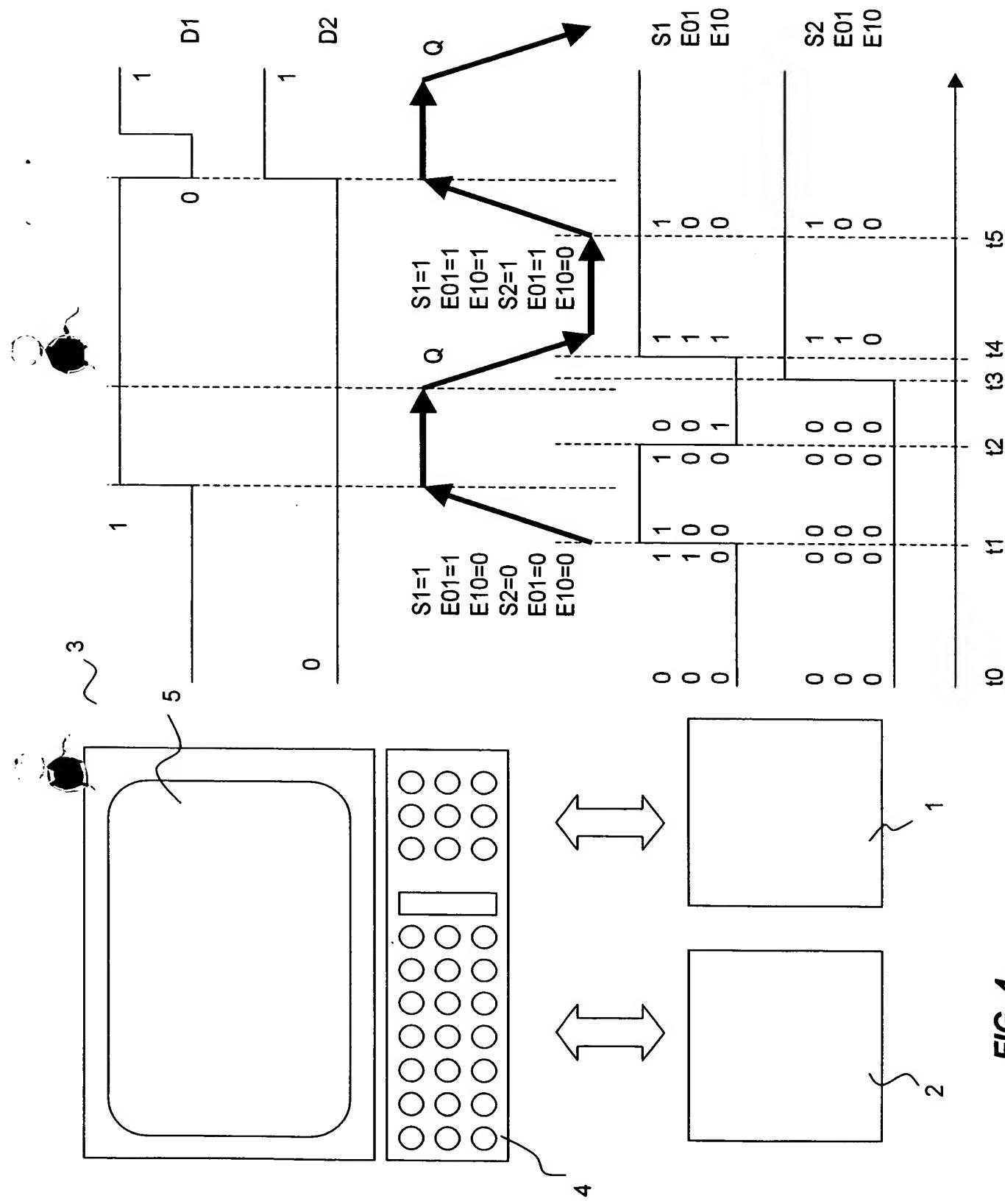


FIG. 4